

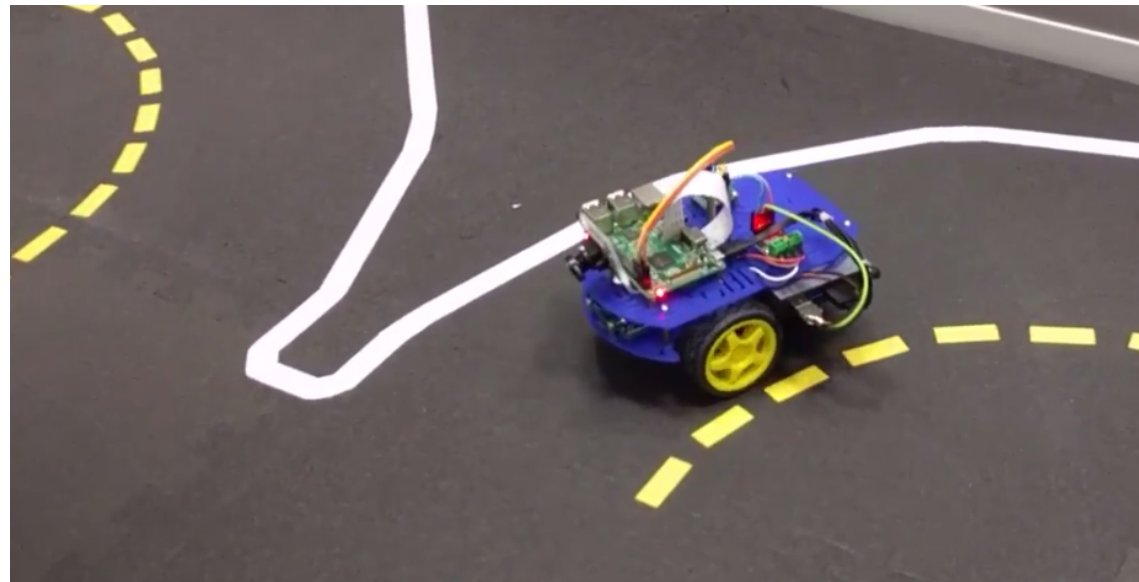
Студенческие проекты Лето 2018

Duckietown related research

Кирилл Кринкин

About Duckietown

- Duckietown – исследовательский проект, изучающий алгоритмы автономных мобильных роботов (self driven cars)
- Проекты 1h2018:
 - Монитор непрерывного движения
 - City builder / simulator
 - Swarm modelling
- Технологии:
 - Linux, ROS, Python, OpenCV, Buzz ...
- Ссылки:
 - <http://duckietown.org/>
 - <https://research.jetbrains.org/duckietown>



Continuous run monitor

- Цель: разработать внешнюю систему видеомониторинга для детекции нарушений «правил дорожного движения»
- Технологии
 - OpenCV, linux, ROS, python
- Команда:
 - 1-2 человека



| Статья КоАП | Превышение скорости, км/ч | Наказание при первом нарушении | | Наказание при повторном нарушении | |
|-------------|---------------------------|----------------------------------|--------------------------------------|-----------------------------------|--------------------------------------|
| | | Зафиксировано Сотрудником ГИБДД | Зафиксировано автоматической камерой | Зафиксировано Сотрудником ГИБДД | Зафиксировано автоматической камерой |
| 12.9 ч.2 | 0 - 19 | | | | |
| | 20 - 39 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| 12.9 ч.3,6 | 40 - 59 | 1 000 - 1 500 | 1 000 | 2 000 - 2 500 | 2 000 |
| 12.9 ч.4,7 | 60 - 79 | 2 000 - 2 500 или ЛП 4-6 месяцев | 2 500 руб. | ЛП 12 месяцев | 5 000 |
| 12.9 ч.5,7 | 80 и более | 5 000 или ЛП 6 месяцев | 5 000 руб. | ЛП 12 месяцев | 5 000 |

City builder/simulation

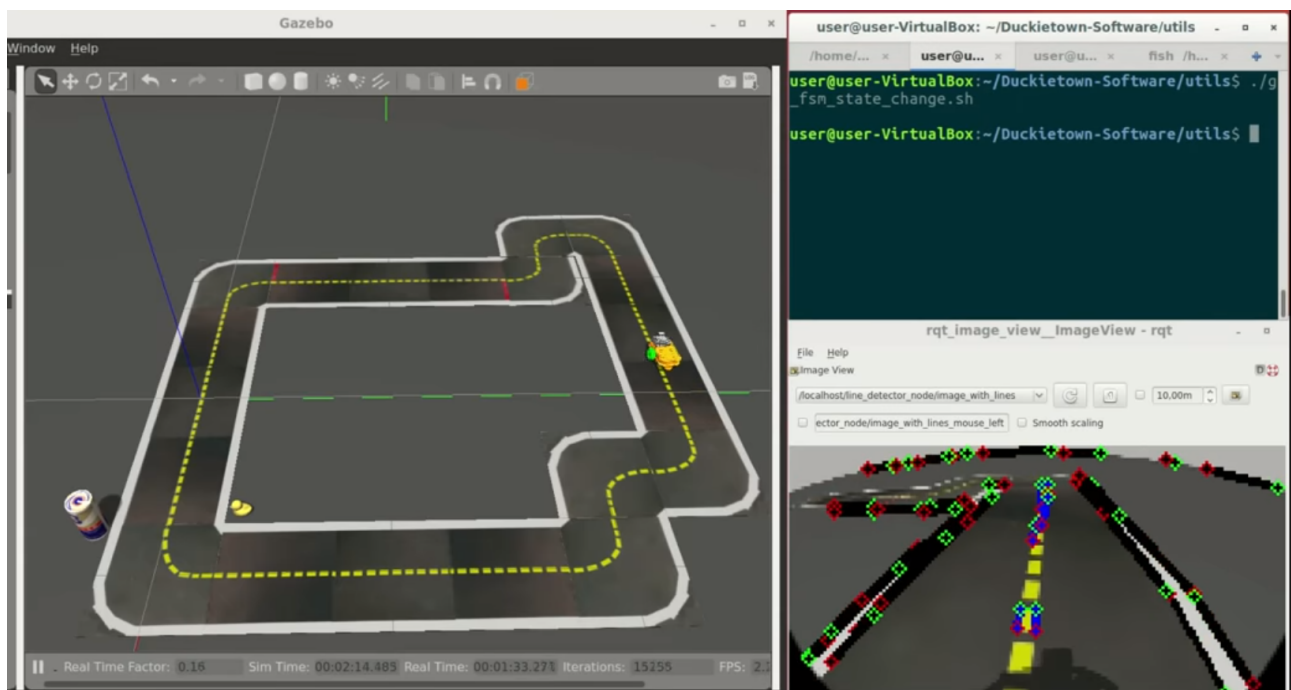
- Цель: создание конфигураций для симулятора на основе реальной карты OpenStreetMap



OpenStreetMap



- Технологии:
 - OpenStreetMap, ROS, gazebo, python
- Команда
 - 1-2 человека



Вопросы

kirill.krinkin@gmail.com